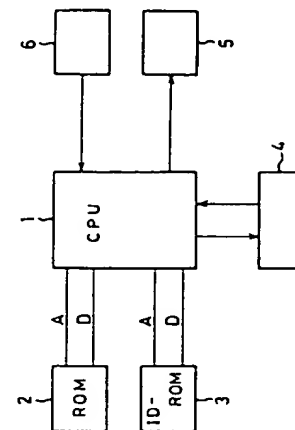


(54) METHOD FOR CATCHING CONTROL SIGNAL

(11) 1-252033 (A) (43) 6.10.1989 (19) JP
 (21) Appl. No. 63-79595 (22) 31.3.1988
 (71) MITSUBISHI ELECTRIC CORP (72) KAZUMI SHINGU
 (51) Int. Cl. H04B7/26

PURPOSE: To efficiently catch a control signal by catching the control signal without changing a receiving channel for a constant time and deciding whether the control signal is out of a utilizing range or the temporary degradation of a wave condition.

CONSTITUTION: When a power source is applied, CPU 1 detects the receiving channel of the control signal in the first unit of an IDROM 3 according to the program of an ROM 2 and the frequency of the detected receiving channel is set through a synthesizer part 5. Next, the presence and absence of a carrier is detected by a detector 6 to decide whether the frequency to be same as this frequency is set from a control station or not. Then, when the carrier is detected, the synchronous detection of the control signal is executed and a catching condition is decided. At such a time, when the catching condition is satisfied, since it can be considered that the control signal is positioned in the utilizing range of the control station, the control signal is caught and a timer circuit 4 is set. Then, operation is moved to waiting operation such as call processing and reception processing, etc. After that, a time over is investigated and when the time is not over, the recovery of transmission quality is waited. Thus, even in the case of a momentary trouble, the synchronous detection can be executed as soon as the recovery is obtained.



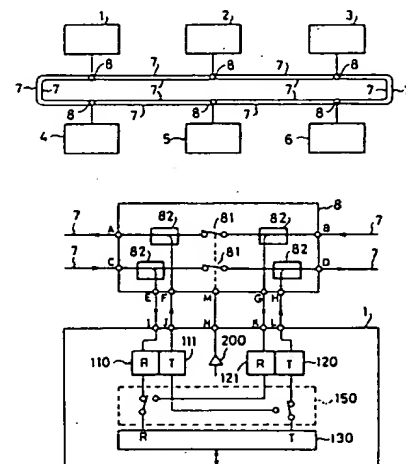
1: CPU(central processing unit)

(54) DISTRIBUTION PROCESSING SYSTEM FOR OPTICAL LOOP CONNECTING FORM

(11) 1-252034 (A) (43) 6.10.1989 (19) JP
 (21) Appl. No. 63-79600 (22) 31.3.1988
 (71) MITSUBISHI ELECTRIC CORP (72) YASUTAKA HORI
 (51) Int. Cl. H04B9/00, H04L11/00

PURPOSE: To attain connection to another system pinched with trouble systems and to continue data transmission by providing an optical bypass circuit composed of a divider and an optical switch in the connecting part of an optical fiber cable.

CONSTITUTION: An optical switch 81 is normally in closing condition and becomes an opening condition by a driver 200 only when a processing system 1 executes the transmission. When the system 1 is separated from a connecting part 8, the switch 81 becomes the closing condition. When the switch 81 is in the opening condition, a divider 82 transmits a light, which comes from an input part C, to an input part E and an output part D, however, a light to come from an input part F is transmitted only to an output part A and not transmitted to an input part B. Accordingly, now, when the system 1 is troubled, the switch 81 is closed and optical fiber cables 7 of input/output are optically linked through respective dividers 82. Then, the optical bypass circuit is generated to the system 1, and systems 2 and 4 becomes a coupling condition.



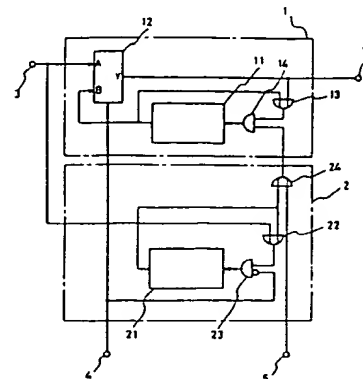
3.5.6: processing system

(54) INTERFRAME LOGIC OR CIRCUIT

(11) 1-252035 (A) (43) 6.10.1989 (19) JP
 (21) Appl. No. 63-79569 (22) 31.3.1988
 (71) NEC CORP (72) SATOSHI OHASHI
 (51) Int. Cl. H04J3/00

PURPOSE: To enable degenerating a hardware by writing a multi-frame multiplexing bit string with all same memories for multiplex processing and one OR gate for the unit of one frame and obtaining a logic OR circuit between different type bit string frames.

CONSTITUTION: A reset part 2 is all cleared for the unit of each multi-frame and the bit multiplexing logic OR result of the latest multi-frame can be always held. According to this result, the reset of memory 11 for multiplex processing, in which the logic OR processed result of all the multi-frame multiplexing bit strings up to a present time point are held, is executed. Then, a condition, in which the logic OR processed result of a logic OR processing part 1 is a logic level "1", is changed to the logic "0" level by the latest multi-frame bit multiplex logic OR result. Thus, the logic OR processing is executed by the logic OR circuit between multiple processing type frames for the unit of the individual bits to a multi-frame, in which the respective frames have the different type multiplexing bit strings, and this result is always outputted.



3: input terminal, 6: output terminal, 12: selector, 21: memory for reset information holding, 4: input information selection control terminal, 5: memory reset control terminal

⑫ 公開特許公報(A) 平1-252033

⑤ Int. Cl.⁴
H 04 B 7/26識別記号
1 1 0庁内整理番号
7608-5K

⑬ 公開 平成1年(1989)10月6日

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全5頁)

⑭ 発明の名称 制御信号捕捉方法

⑮ 特 願 昭63-79595

⑯ 出 願 昭63(1988)3月31日

⑰ 発 明 者 新 宮 一 美 兵庫県尼崎市塚口本町8丁目1番1号 三菱電機株式会社
通信機製作所内
⑱ 出 願 人 三菱電機株式会社 東京都千代田区丸の内2丁目2番3号
⑲ 代 理 人 弁理士 田澤 博昭 外2名

明 細 書

1. 発明の名称

制御信号捕捉方法

2. 特許請求の範囲

移動無線通信における制御信号を捕捉する制御信号捕捉方法において、前記制御信号の伝送品質が著しく劣化した場合、無線機制御部のタイマ回路を用いて受信チャンネルを一定時間変化させないで前記制御信号の捕捉を行ない、前記制御信号が利用圏外のものであるか、電波状態の一時的劣化であるかを判定した後、前記制御信号または他の制御信号を捕捉することを特徴とする制御信号捕捉方法。

3. 発明の詳細な説明

〔産業上の利用分野〕

この発明は、自動車電話、マルチ・チャンネル・アクセス(MCA)システムに代表される移動無線通信における基地局からの制御信号を捕捉する制御信号捕捉方法に関するものである。

〔従来の技術〕

第4図は従来のMCAシステムに代表される小ゾーン構成のサービス・エリアの制御信号捕捉方法を示すフローチャートであり、図において、S T 1 ~ S T 9 は各ステップを示す。

第5図は従来の無線機の制御回路の一部分を示すブロック図であり、図において、1は中央処理装置(CPU)、2はCPU1を制御するプログラムが書き込まれているROM、3はID-ROMを示し、このID-ROM3には32の群(ユニット)があり、少なくとも1つ以上の無線機が利用する制御信号の受信チャンネルが書き込まれている。

5はシンセサイザ部を示し、CPU1がID-ROM3から検出した制御信号の受信チャンネルの周波数にセットされる。

6はセットされた受信チャンネルのキャリアを検出するキャリア検出器を示す。Aはアドレス・バス、Dはデータ・バスを示す。

次に、動作について説明する。

なお、制御信号の捕捉条件は、受信フレーム同

期信号を連続して2フレーム以上検出し、かつ、システム・コード、電監コードが連続して2フレーム以上指定のものと一致した場合とし、待受動作の解除条件は、受信フレームが連続して9フレーム続くか、または電監コードが連続して4フレーム指定のものと一致しない場合とする。

電源が投入されると、CPU1はROM2のプログラムにしたがってID-ROM3の最初のユニットの制御信号の受信チャンネルを検出し(ステップST1)、シンセサイザ部5を介して検出した受信チャンネルの周波数をセットする(ステップST2)。

次に、セットした受信チャンネルの周波数と同じ周波数が制御局(基地局)から送出されているか、キャリアの有無をキャリア検出器6で検出する(ステップST3)。

次に、ステップST3でキャリアが検出されれば制御信号の同期検出を行ない、前述した制御信号の捕捉条件を判定する(ステップST4)。

次に、ステップST4で制御信号の捕捉条件が

満足されれば制御信号を送出している制御局の利用圏内に位置することになるので、制御信号を捕捉し(ステップST5)、発呼処理、受信処理などの待受動作に入る(ステップST6)。

次に、待受動作の解除条件が成立したかを判定し(ステップST7)、待受動作の解除条件が成立していなければステップST6へ戻る。

上述したステップST3でキャリアが検出できない場合、ステップST4で制御信号の捕捉条件が満足されない場合、ステップST7で待受動作の解除条件が成立した場合は受信チャンネルの制御局の利用圏外であるため、ID-ROM3のユニットが最大であるかを判定し(ステップST8)、ユニットが最大でなければID-ROM3の次のユニットの制御信号の受信チャンネルを検出し(ステップST9)、ステップST2へ戻る。

しかし、ステップST8でID-ROM3のユニットが最大であると判定された場合、ステップST1へ戻る。

このようにして制御信号の捕捉を行なうことに

より、現在位置での使用可能なユニットを検出することができる。

〔発明が解決しようとする課題〕

従来の制御信号捕捉方法は以上のように行なわれているので、電波障害などによつて制御信号の伝送品質が著しく劣化すると、無線機は同期検出ができないと判定してID-ROM3の次のユニットの制御信号の受信チャンネルを検出するため、ID-ROM3にユニット数が数多く書き込まれ、使用可能なユニットが多ければ多い程、同期が外れる前のユニットを捕捉するのに多大な時間を要するという問題点があつた。

この発明は、上記のような問題点を解消するためになされたもので、短時間で制御信号の捕捉ができる制御信号捕捉方法を得ることを目的とする。

〔課題を解決するための手段〕

この発明に係る制御信号捕捉方法は、タイマ回路を用いて受信チャンネルを一定時間変化させないで制御信号の捕捉を行ない、制御信号が利用圏外のものであるか、電波状態の一時的劣化である

かを判定した後、前述の制御信号または他の制御信号を捕捉するようにしたものである。

〔作用〕

この発明における制御信号捕捉方法は、受信チャンネルを一定時間変化させないで制御信号の捕捉を行ない、制御信号が利用圏外のものであるか、電波状態の一時的劣化であるかを判定することにより、制御信号を捕捉する。

〔実施例〕

以下、この発明の一実施例を図について説明する。

第1図において、ST11~ST22は各ステップを示す。

第2図はこの発明を実施するための無線機の制御回路の一部分を示すブロック図であり、第5図と同一部分には同一符号が付してある。

第2図において、4はタイマ回路を示し、CPU1から出力されるクロック信号をカウントし、カウント・アップするとタイム・オーバ信号をCPU1へ出力するものである。

次に、動作について説明する。

電源が投入されると、CPU 1はROM 2のプログラムにしたがってID-ROM 3の最初のユニットの制御信号の受信チャンネルを検出し(ステップST 11)、シンセサイザ部5を介して検出した受信チャンネルの周波数をセットする(ステップST 12)。

次に、セットした受信チャンネルの周波数と同じ周波数が制御局から送出されているか、キャリアの有無をキャリア検出器6で検出する(ステップST 13)。

次に、ステップST 13でキャリアが検出されれば制御信号の同期検出を行ない、前述した制御信号の捕捉条件を判定する(ステップST 14)。

次に、ステップST 14で制御信号の捕捉条件が満足されれば制御信号を送出している制御局の利用圏内に位置することになるので、制御信号を捕捉し(ステップST 15)、CPU 1はタイマ回路4をセットし(ステップST 16)、発呼処理、受信処理などの待受動作に入る(ステップS

受信チャンネルを検出し(ステップST 22)、ステップST 12へ戻る。

しかし、ステップST 21でID-ROM 3のユニットが最大であると判定された場合、ステップST 11へ戻る。

このようにして制御信号の捕捉を行なうことにより、一瞬の電波断または一瞬の電波障害であつても制御信号の伝送品質が回復しだい同期検出を行なうことができ、通信可能復帰時間を短縮することができ、使用可能なユニットが多い程通信可能復帰時間の短縮は顕著となる。

第3図はこの発明の他の実施例を示すフローチャートであり、図において、ST 31～ST 44は各ステップを示す。

次に、動作について説明するが、ステップST 40までは第1図の実施例と同様であるので、ステップST 40以降のステップについて説明する。

ステップST 40で受信チャンネルの伝送品質が回復しなければ現在の受信チャンネルが受信チャンネル代行(ID-ROM 3に書き込まれた制

ST 17)。

次に、待受動作の解除条件が成立したかを判定し(ステップST 18)、待受動作の解除条件が成立していなければステップST 17へ戻る。

次に、ステップST 18で待受動作の解除条件が成立していればタイマ回路4はCPU 1から供給されるクロックのカウントを開始し(ステップST 19)、タイム・オーバ(利用している受信チャンネルの制御局は利用圏外)かを判定し(ステップST 20)、タイム・オーバでなければステップST 18へ戻り、伝送品質の回復を待つことになる。

上述したステップST 13でキャリアが検出できない場合、ステップST 14で制御信号の捕捉条件が満足されない場合、ステップST 20でタイマ回路4がタイム・オーバした場合は利用しているチャンネルの制御局は利用圏外であるため、ID-ROM 3のユニットが最大であるかを判定し(ステップST 21)、ユニットが最大でなければID-ROM 3の次のユニットの制御信号の

御信号の受信チャンネルでなく、音声チャンネルの1つである)かを判定する(ステップST 41)。

次に、ステップST 41で受信チャンネル代行と判定されれば現在のユニットの受信チャンネルを検出し(ステップST 42)、ステップST 32へ戻る。

なお、ステップST 33でキャリアが検出できない場合、ステップST 34で制御信号の捕捉条件が満足されない場合、ステップST 41で受信チャンネル代行でない場合は利用している受信チャンネルの制御局は利用圏外であるため、ID-ROM 3のユニットが最大であるかを判定し(ステップST 43)、ユニットが最大でなければID-ROM 3の次のユニットの制御信号の受信チャンネルを検出し(ステップST 44)、ステップST 32へ戻る。

しかし、ステップST 43でID-ROM 3のユニットが最大であると判定された場合、ステップST 31へ戻る。

この実施例においても第1図の実施例と同様の

効果を得ることができる。

なお、第3図の実施例も第2図の無線機の制御回路で制御することができる。

〔発明の効果〕

以上のように、この発明によれば、タイマ回路を用いて受信チャンネルを一定時間変化させないで制御信号の捕捉を行ない、制御信号が利用圏外のものであるか、電波状態の一時的劣化であるかを判定した後、前述の制御信号または他の制御信号を捕捉するようにしたので、一瞬の電波断または一瞬の電波障害であつても制御信号の伝送品質が回復しだい同期検出を行なうことができ、通信可能復帰時間を短縮することができ、使用可能なユニットが多い程通信可能復帰時間の短縮は顕著となり、効率のよい制御信号の捕捉が可能になるという効果がある。

4. 図面の簡単な説明

第1図はこの発明の一実施例による制御信号捕捉方法を示すフローチャート、第2図はこの発明の無線機の制御回路の一部分を示すブロック図、

第3図はこの発明の他の実施例による制御信号捕捉方法を示すフローチャート、第4図は従来の制御信号捕捉方法を示すフローチャート、第5図は従来の無線機の制御回路の一部分を示すブロック図である。

図において、1は中央処理装置、2はROM、3はID-ROM、4はタイマ回路、5はシンセサイザ部、6はキャリア検出器、ST11～ST22はステップを示す。

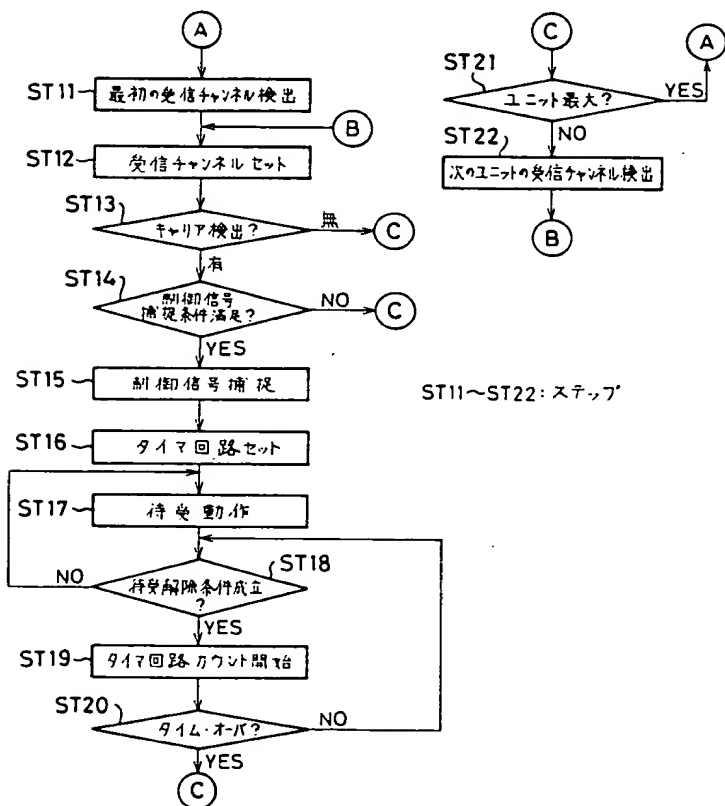
なお、図中、同一符号は同一、または相当部分を示す。

特許出願人 三菱電機株式会社

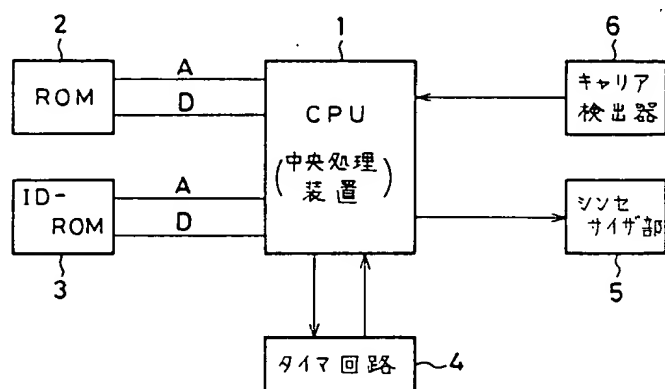
代理人 弁理士 田 澤 博 昭

(外2名)

第1図



第2図



第5図

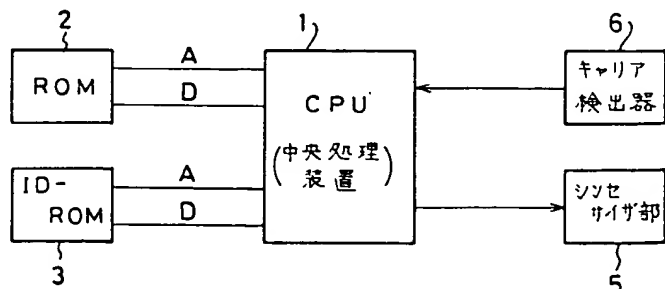


図 3

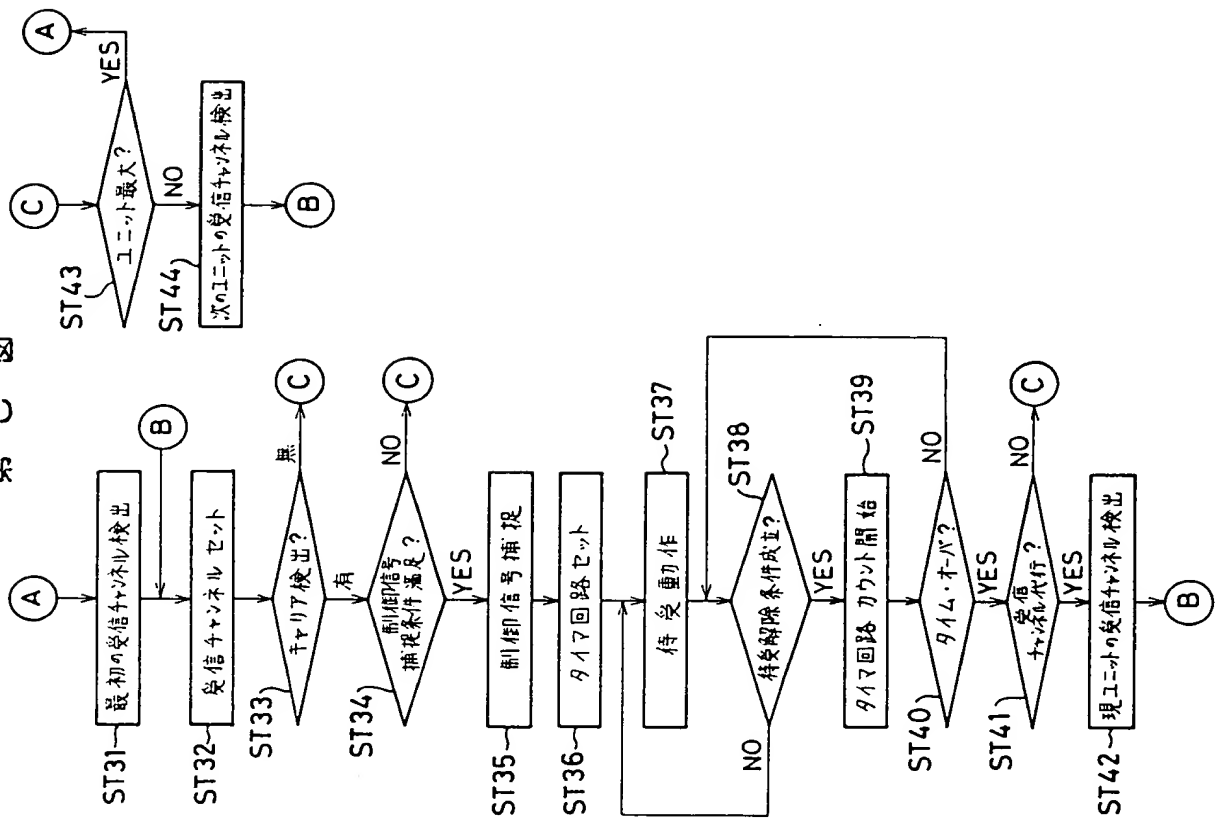


図 4

